

29 31

Союз Советских
Социалистических
Республик



Государственный комитет
Совета Министров СССР
по делам изобретений
и открытий

О П И С А Н И Е ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(61) Дополнительное к авт. свид-ву —

(22) Заявлено 25.10.71 (21) 1708376/22-3

с присоединением заявки № —

(23) Приоритет —

Опубликовано 15.10.75. Бюллетень № 38

Дата опубликования описания 30.01.76

JAN
(11) 48800

USSR
GROUP 354
CLASS 299
RECORDED

(51) М. Кл. Е 21с 2

(53) УДК 622.232.72:
.26(088.8)

(72) Авторы
изобретения

В. М. Ерпылев, Н. Г. Черных, А. И. Гончаров и В. С. Евсеев

(71) Заявитель

(54) МЕХАНИЗМ ПОДАЧИ ПРОХОДЧЕСКОГО КОМБАЙНА

1

Изобретение относится к горной промышленности.

Известны механизмы подачи проходческих комбайнов, включающие раму комбайна, связанную домкратами с основанием крепи.

Целью изобретения является возможность регулирования положения комбайна в горизонтальной плоскости. Это достигается тем, что рама комбайна и основание крепи снабжены дополнительными домкратами, соединенными между собой гибкой связью, причем оси домкратов перпендикулярны.

На фиг. 1 изображен предлагаемый механизм подачи комбайна, план; на фиг. 2 — узел I; на фиг. 3 — узел II.

Механизм подачи и регулирования положения комбайна в горизонтальной плоскости состоит из рамы 1 комбайна, правого 2 и левого 3 оснований крепи, связанных по почве спереди через домкраты передвижки 4 и 5, упоры 6 и 7 и узлы гибкой связи 8 и 9, а сзади — через домкраты направления 10 и 11, цилиндры разворота 12 и 13 со штоками 14 и 15 и узлы гибкой связи 16 и 17. Рама и боковые основания распираются попеременно стойками соответственно 18 и 19, 20 и 21, 22 и 23, которые в верхней части имеют перекрытия 24, 25 и 26.

При перемещении комбайна стойки 18 и 19 снимаются с распора и домкратами пере-

2

движки 4 и 5 выдвигается рама 1 комбайна после чего стойки 18 и 19 вновь распираются а стойки боковых оснований 20, 21 и 22, снимаются с распора и подтягиваются теми же домкратами 4 и 5 к упорам 6 и 7, и цикл повторяется по мере обработки забоя. В это же время домкраты направления 10 и 11 удерживающие боковые основания от сползания, телескопически раздвигаются или сдвигаются за счет связи со штоками 14 и 15 цилиндров разворота 12 и 13. При необходимости разворота комбайна, предположим влево правое основание 2 снимается с распора стойками 20 и 21 и отталкивается от рамы комбайна домкратом 12 за счет выдвижения штока 14. По окончании отталкивания правое основание 2 распирается стойками 20 и 21, а рама 1 комбайна стойками 18 и 19 снимается с распора и при втягивании штока 14 и отталкивании штока 15 домкрата 11 подтягивается к ранее передвинутому правому основанию 2. Затем распирается рама 1 комбайна и снимается с распора стойками 22 и 23 левое основание 3, которое штоком 15 подтягивается к раме. В дальнейшем цикл повторяется.

Формула изобретения

Механизм подачи проходческого комбайна, включающий раму комбайна, связанную с основанием крепи, отличающийся тем,

299-31

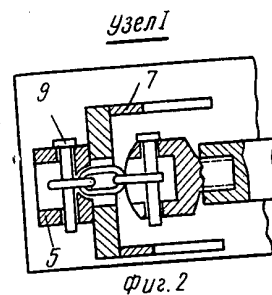
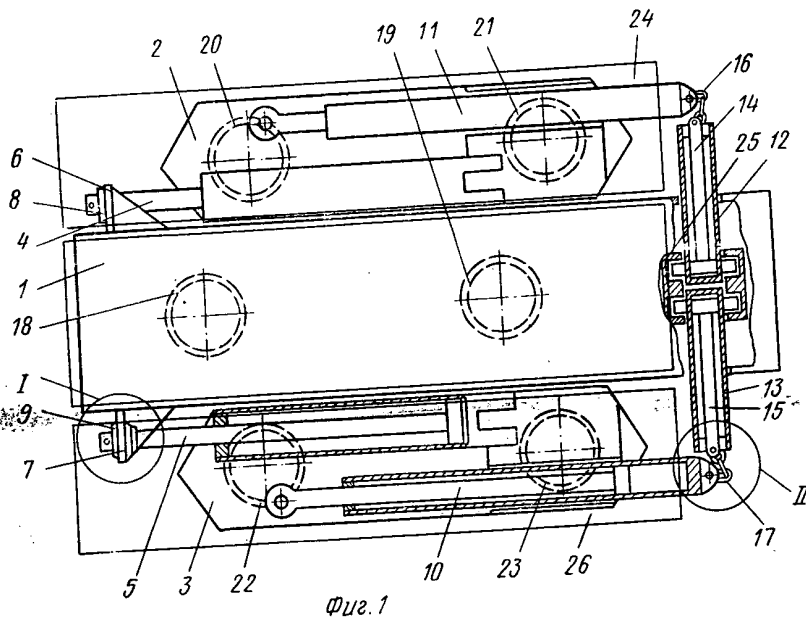
1-197

488008

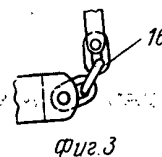
4

3
что, с целью возможности регулирования положения комбайна в горизонтальной плоскости, рама комбайна и основание крепи снаб-

жены дополнительными домкратами, соединенными между собой гибкой связью, причем оси домкратов перпендикулярны.



Узел II



Составитель А. Шестимиров
Техред Т. Миронова
Корректор Н. Аук
Подписное

Редактор Л. Тюрина
Заказ 3334/13
Изд. № 1882
Тираж 648
Государственного комитета Совета Министров СССР
по делам изобретений и открытий
113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5
Типография, пр. Сапунова, 2

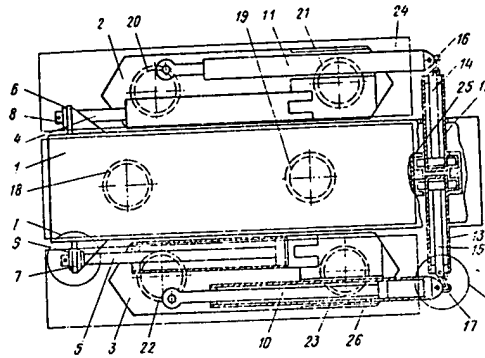
ERP/

Mine heading machine advance system - additional jacks with flexible linkage have axes at rightangles, regulate position

ERPYLEV V M 25.10.71-SU-708376

Q49 (30.01.76) E21c-29/02

Mine heading machine advance system incorporates the main frame (1) and support bases (2, 3) left and right and a jacking system. To regulate the position of the machine in the horizontal, use is made of additional jacks (10, 11, 12, 13) with flexible links between (16, 17). The jacks have their axes at right angles as indicated. In the heading, the machine is held by props (18, 19) and support legs (20, 21) and (22, 23) on the two sides of the heading, working on alternating movement with the aid of advancer rams (4, 5) on to forward end stops (6, 7). During the advance, the jacks (10, 11) extend or contract appropriate to this, due to their link-up with the cylinder (12, 13) rods (14, 15) at right angles. If the machine has to be slewed to the left, the right-hand support base (2) is released using its legs (20, 21) and is thrust off the frame using the jack (12), produced by extension of rod (14). The right-hand support base is thereafter reclamped, etc. The frame of the machine is then released



OREM=
Drill rod holder for up-and-down operations - arm links fork to pin
connected to three-position located control lever
ORE MINE RES INST 16.02.73-SU-884245

H1142X/32 *SU-488-006

SU

leek X32

THIS PAGE BLANK (USPTO)